

06138 US

99/31us

日 本 国 特 許 庁

PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日

Date of Application:

1999年 1月18日

出 願 番 号

Application Number:

平成11年特許願第009078号

出 願 人

Applicant (s):

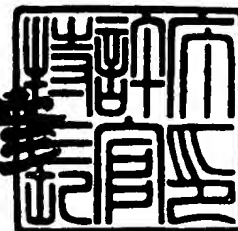
株式会社ニコン



1999年10月 8日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

近 藤 隆 彦



【書類名】 特許願

【整理番号】 98-01254

【提出日】 平成11年 1月18日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 H04N 5/21

【発明者】

【住所又は居所】 東京都千代田区丸の内 3 丁目 2 番 3 号 株式会社ニコン
内

【氏名】 江島 聡

【発明者】

【住所又は居所】 東京都千代田区丸の内 3 丁目 2 番 3 号 株式会社ニコン
内

【氏名】 野崎 弘剛

【特許出願人】

【識別番号】 000004112

【氏名又は名称】 株式会社ニコン

【代理人】

【識別番号】 100072718

【弁理士】

【氏名又は名称】 古谷 史旺

【電話番号】 3343-2901

【選任した代理人】

【識別番号】 100075591

【弁理士】

【氏名又は名称】 鈴木 榮祐

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 013354

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9702957

【包括委任状番号】 9702958

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 評価表示機能を有する電子カメラ、およびプログラムを記録した記録媒体

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 被写体を連続的に撮像する撮像手段と、
前記撮像手段または外部から画像データを取り込み、該画像データの良否評価を行う評価手段と、
画像データと、前記評価手段による該画像データの評価とを併せて表示し、外部からの画像選択操作を受け付ける選択操作手段と、
前記選択操作手段を介して画像選択された画像データを記録する選択記録手段と、
を備えたことを特徴とする評価表示機能を有する電子カメラ。

【請求項 2】 被写体を連続的に撮像する撮像手段と、
前記撮像手段または外部から画像データを取り込み、該画像データの良否評価を行う評価手段と、
画像データを前記評価手段による評価の高低順に表示し、外部からの画像選択操作を受け付ける選択操作手段と、
前記選択操作手段を介して画像選択された画像データを記録する選択記録手段と、
を備えたことを特徴とする評価表示機能を有する電子カメラ。

【請求項 3】 被写体を連続的または断続的に撮像する撮像手段と、
前記撮像手段が撮像する画像を観察するためのモニタ部と、
前記撮像手段により撮像される画像データについて、良否評価を行う評価手段と、
前記モニタ部に、前記評価手段による評価を表示する評価表示手段と、
を備えたことを特徴とする評価表示機能を有する電子カメラ。

【請求項 4】 請求項 3 に記載の電子カメラにおいて、
前記評価表示手段は、
前記評価手段による最大評価と最新の評価とを併せて、前記モニタ部に表示す

る

ことを特徴とする評価表示機能を有する電子カメラ。

【請求項 5】 コンピュータを「請求項 1 または請求項 2 のいずれか 1 項に記載の評価手段、選択操作手段および選択記録手段」として機能させるためのプログラムを記録した機械読み取り可能な記録媒体。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、画像データの評価を表示する機能を有する電子カメラ、およびプログラムを記録した記録媒体に関する。

【0002】

【従来の技術】

一般に、手持ちでカメラ撮影を行うようなケースでは、往々にして手ブレを生じてしまう。このような手ブレが生じると、被写界が流れて露光されるため、全体にぼやけた画像が撮影される。

このようにぼやけてしまった画像は、画面全体の細かなディテールが失われる上に、くっきり写るべきエッジ部分がだれてしまう。そのため、非常に印象の良くない画像となる。

【0003】

従来、このような手ブレによる不具合を解消するものとして、手ブレ補正機構付きのカメラが知られている。

図 18 は、この種の手ブレ補正機構付きカメラを示す図である。

図 18 において、カメラ 91 の前面には、撮影レンズ 92 が取り付けられる。撮影レンズ 92 の鏡筒内には、ブレ補正光学系 93 が回動自在に配置される。

【0004】

このブレ補正光学系 93 は、2 軸のコアレスモータ 94、95 の回転が伝達され、上下および左右に振動する。

一方、カメラ 91 側には、左右方向のブレ量を検出するブレ量検出センサ 96 と、上下方向のブレ量を検出するブレ量検出センサ 97 とが配置される。

このような構成のカメラ 91 では、ブレ量検出センサ 96, 97 を用いてカメラ本体の振動が検出される。カメラ 91 は、検出された振動と逆方向にコアレスモータ 94, 95 を駆動し、ブレ補正光学系 93 の光軸を振動させる。その結果、撮影光軸の振動が打ち消され、手ブレが補正された良好な写真を撮影することができる。

【0005】

【発明が解決しようとする課題】

ところで、上述したような従来例では、手ブレ補正に当たってブレ量を検出している。このブレ量は、ユーザーが撮影結果の良否を推測する上で有効な情報となるが、ユーザー側に知らされることはけっしてなかった。

そこで、本発明では、画像の評価結果を適切に表示することにより、ユーザーの撮影動作や判断動作などを的確に支援することを目的とする。

【0006】

特に、請求項 1～2 に記載の発明では、撮影者が、複数の画像データの中から良好な画像データを的確に判断して選別保存することが可能な電子カメラを提供することを目的とする。

また、請求項 3～4 に記載の発明では、撮影中の撮影者に対して、的確な撮影状態か否かをフィードバックすることが可能な電子カメラを提供することを目的とする。

さらに、請求項 5 に記載の発明では、コンピュータ上で、複数の画像データの中から良好な画像データを的確に選別保存するシステムを実現することを目的とし、そのためのプログラムを記録した記録媒体を提供する。

【0007】

【課題を解決するための手段】

以下、実施形態（図 1～図 17）の符号またはステップ番号を対応付けながら、課題を解決するための手段を請求項ごとに説明する。なお、この対応付けは参考のためであり、これによって本発明の構成が限定されるものではない。

【0008】

（請求項 1）

請求項 1 に記載の発明は、被写体を連続的に撮像する撮像手段（14）と、撮像手段または外部から画像データを取り込み、該画像データの良否評価を行う評価手段（17, 18）と、選択操作手段（18, 25, 27）と、選択操作手段を介して画像選択された画像データを記録する選択記録手段（18, 19）とを備え、選択操作手段は、画像データと、評価手段による該画像データの評価とを併せて表示し（S10）、外部からの画像選択操作を受け付ける（S11）ことを特徴とする。

【0009】

上記のような構成では、撮像手段が、1 回分の撮影に当たり、複数コマの画像データを連続的に撮像する。評価手段は、このような画像データ個々について、撮影状態の良否または画質の良否などを評価する。選択操作手段は、画像データとその良否評価の結果とを併せて表示する。

撮影者は、このような表示を参考にして画像選択操作を行うことにより、撮影状態の良好な画像データを的確に選別して保存することが可能となる。

【0010】

（請求項 2）

請求項 2 に記載の発明は、被写体を連続的に撮像する撮像手段（14）と、撮像手段または外部から画像データを取り込み、該画像データの良否評価を行う評価手段（17, 18）と、選択操作手段（18, 25, 27）と、選択操作手段を介して画像選択された画像データを記録する選択記録手段（18, 19）とを備え、選択操作手段は、画像データを評価手段による評価の高低順に表示し（S73）、外部からの画像選択操作を受け付ける（S11）ことを特徴とする。

【0011】

上記のような構成では、撮像手段が、1 回分の撮影に当たり、複数コマの画像データを連続的に撮像する。評価手段は、このような画像データ個々について、撮影状態の良否または画質の良否などを評価する。選択操作手段は、画像データを良否評価の高低順に表示する。撮影者は、このような表示を参考にして画像選択操作を行うことにより、撮影状態の良好な画像データを的確に選別して保存することが可能となる。

【0012】

(請求項3)

請求項3に記載の発明は、被写体を連続的または断続的に撮像する撮像手段(14)と、撮像手段が撮像する画像を観察するためのモニタ部(13a)と、撮像手段により撮像される画像データについて、良否評価を行う評価手段(17, 18)と、評価表示手段(18, 22)とを備え、評価表示手段は、モニタ部に評価手段による評価を表示する(S107)ことを特徴とする。

【0013】

上記のような構成では、撮像手段における撮影状態の良否が、モニタ部に表示される。そのため、撮影者は、このモニタ表示を参考にして、後続する撮影における撮影状態を良い方向に軌道修正することが容易に可能となる。

なお、上記の構成では、撮像手段は断続的に撮像を行ってもよく、1コマずつ区切って撮影を行うような通常の撮像動作が可能である。このような撮像動作においても、撮影者は、前コマの評価結果を同様に参考することにより、次回の撮影状態をより良い方向に軌道修正することが容易に可能となる。

【0014】

(請求項4)

請求項4に記載の発明は、請求項3に記載の電子カメラにおいて、評価表示手段(18, 22)は、評価手段による最大評価と最新の評価とを併せて、モニタ部に表示する(S116, S117)ことを特徴とする。

上記のような構成では、撮影者が最大評価と最新評価とを比較することにより、後続する撮影における撮影状態をより良い方向に軌道修正することが容易に可能となる。

【0015】

(請求項5)

請求項5に記載の記録媒体(74, 81)には、コンピュータを「請求項1または請求項2のいずれか1項に記載の評価手段、選択操作手段および選択記録手段」として機能させるためのプログラムが記録される。

最近では、電子カメラが、撮像ユニットとコンピュータ(電子手帳なども含む

）などからなるシステムとして構成される例が多い。そこで、このようなシステム構成のコンピュータ上で、請求項 5 に記載の記録媒体を用いて評価手段および選択操作手段および選択記録手段を実現することにより、請求項 1 または請求項 2 に記載の電子カメラを即座に構成することが可能となる。

【0 0 1 6】

また、コンピュータ単体において、請求項 1 または請求項 2 に記載の評価手段および選択操作手段および選択記録手段を実現することも可能である。この場合には、電子カメラ、通信媒体、記録媒体、スキャナ、別のプログラムなどから画像データを取り込んで、これらの画像データの良否選別を的確に実行するシステムを実現することが可能となる。

【0 0 1 7】

【発明の実施の形態】

以下、図面に基づいて本発明における実施の形態を説明する。

【0 0 1 8】

<第 1 の実施形態>

第 1 の実施形態は、連続撮像を完了した後に良否評価および画像選別を行う電子カメラの実施形態である。

図 1 は、電子カメラ 1 0 の構成を示すブロック図である。

図 1 において、電子カメラ 1 0 の前面には、撮影レンズ 1 2 が取り付けられる。この撮影レンズ 1 2 の像空間側には、ミラーボックス 1 3 を介して撮像素子 1 4 の受光面が配置される。一方、ミラーボックス 1 3 の反射方向には、ファインダ光学系 1 3 a が配置される。

【0 0 1 9】

この撮像素子 1 4 の画像出力は、色信号処理や A/D 変換や γ 補正などを行う画像処理部 1 5 を介して、画像メモリ 1 6 に記憶される。その他、画像メモリ 1 6 のデータバスには、画像圧縮部 1 7 および画像表示回路 2 4 がそれぞれ接続される。

この画像圧縮部 1 7 は、マイクロプロセッサ 1 8 に接続される。このマイクロプロセッサ 1 8 には、カードインターフェース 1 9 を介してメモリカード 2 0 が

着脱自在に接続される。

【0020】

また、マイクロプロセッサ 18 には、撮像素子 14 を制御するための CCD 駆動回路 21、ファインダ内に表示を行うためのファインダ内表示部 22、被写体輝度を測光する測光部 23、画像表示回路 24、閃光部 26 などが接続される。この画像表示回路 24 の画像出力は、電子カメラ 10 の筐体背面に配置されたモニタ用の表示部 25 に供給される。

【0021】

また、電子カメラ 10 の筐体には、操作釦群 27、リリース釦 30 などの操作部材が配置される。これら操作部材の出力は、マイクロプロセッサ 18 にそれぞれ供給される。

さらに、ミラーボックス 13 の下部には、焦点検出部 31 が配置される。この焦点検出部 31 から出力される焦点検出用のデータは、マイクロプロセッサ 18 に供給される。また、マイクロプロセッサ 18 には、撮影レンズ 12 のフォーカスレンズ群を前後に駆動するレンズ駆動機構 32 と、撮影レンズ 12 のフォーカスレンズ群の位置を検出するエンコーダ 33 とが接続される。

【0022】

(メインルーチンの概略説明)

電子カメラ 10 には、撮影モードの一つとして、画像データを良否選別して記録するモード（以下「良否選別モード」という）が設けられる。

図 2 は、この良否選別モードの設定時にマイクロプロセッサ 18 が実行するメインルーチンを示す図である。以下、細かな動作を説明する前に、メインルーチンの流れを概略的に説明する。

【0023】

まず、マイクロプロセッサ 18 は、操作釦群 27 のスイッチ操作に従って、測光モード、焦点検出モード、良否選別モードの各種設定を実行する（ステップ S1）。

次に、マイクロプロセッサ 18 は、評価エリアの設定ルーチン（後述）を実行し、評価エリアの設定を行う（ステップ S2）。

【0024】

マイクロプロセッサ18は、これらの動作を、リリース釦30が押されるまで繰り返す（ステップS3のNO側）。

この状態で、操作者によってリリース釦30が押されると（ステップS3のYES側）、マイクロプロセッサ18は、CCD駆動回路21を介して撮像素子14を駆動し、1コマ分の撮像を実行する（ステップS4）。

【0025】

次に、マイクロプロセッサ18は、撮像停止条件の判定ルーチン（後述）を実行し、連続撮像を停止するか否かの判定を行う（ステップS5）。

このような判定ルーチンの結果、停止フラグがリセット状態の場合（ステップS6のNO側）、マイクロプロセッサ18は、ステップS4に動作を戻し、連続撮像を繰り返す。

【0026】

一方、停止フラグがセット状態の場合（ステップS6のYES側）、マイクロプロセッサ18は、良否評価ルーチン（後述）を実行し、連続撮像された画像データの良否評価をまとめて実行する（ステップS7）。

次に、マイクロプロセッサ18は、良否評価結果の少なくとも一つが、予め定めた許容値を上回っているか否かを判定する（ステップS8）。

【0027】

ここで、許容値以上の良否評価が一つも無かった場合（ステップS8のNO側）、マイクロプロセッサ18は、ステップS4に動作を戻し、連続撮像をやり直す。

一方、許容値以上の良否評価があった場合（ステップS8のYES側）、マイクロプロセッサ18は、良好な画像データが撮像されたと判断して、次の画像選別動作に移行する。

【0028】

この画像選別動作に当たって、マイクロプロセッサ18は、まず良否選別モードの動作条件を判定して、良画像の画面選択を行うか否かを判断する（ステップS9）。

ここで、予め、操作者によって画像を画面選択する動作条件が選択されていた場合（ステップ S 9 の Y E S 側）、マイクロプロセッサ 1 8 は、選択用画面の表示ルーチン（後述）を実行する。その結果、表示部 2 5 には、「連続撮像した画像データのサムネイル表示」と「良否評価の順位」とがオーバーラップ表示される（ステップ S 1 0）。

【0 0 2 9】

操作者は、操作釦群 2 7 を操作するなどして、表示部 2 5 上の画像データの一つを良画像として手動選別する（ステップ S 1 1）。マイクロプロセッサ 1 8 は、この良画像の手動選別を受け付けた後、ステップ S 1 3 に動作を移行する。

一方、ステップ S 9 において、画像を自動選別する動作条件が選択されていた場合（ステップ S 9 の N O 側）、マイクロプロセッサ 1 8 は、良否評価の順位 1 番目の画像データを良画像として選別する（ステップ S 1 2）。

【0 0 3 0】

このようにして、ステップ S 1 1 またはステップ S 1 2 で選別された良画像を、マイクロプロセッサ 1 8 は、カードインターフェース 1 9 を介してメモリカード 2 0 に圧縮記録する。

以上のような一連の動作により、良否選別モードの撮影動作が完了する。

次に、上述した各種サブルーチンの内容について個々に説明する。

【0 0 3 1】

（評価エリアの設定ルーチン）

図 3 および図 4 に、評価エリアの設定ルーチンとしていくつかの例を示す。以下、これらの例について順に説明する。

【0 0 3 2】

《図 3（a）に示す設定ルーチンの場合》

まず、マイクロプロセッサ 1 8 は、撮影者の設定した測光モードの種類に従い、測光エリアを次のように設定する（ステップ S 2 0）。

【0 0 3 3】

●スポット測光モードの場合・・図 5（a）に示す領域 a を測光エリアとする。

【0 0 3 4】

●中央重点測光モードの場合・・・図 5（a）に示す領域 a，b を測光エリアとする（ただし、領域 a の重み付けを領域 b の重み付けよりも大きくする）。

【0 0 3 5】

●マルチ測光モードの場合・・・図 5（a）に示す領域 a～f の中から、階調の再現性が低下する明領域（EV 11 以上）および暗領域（EV 3 以下）を除き、残った領域を測光エリアとする。

続いて、マイクロプロセッサ 1 8 は、このように設定された測光エリアおよびその評価重みをそのまま流用して、評価エリアを決定する（ステップ S 2 1）。

【0 0 3 6】

《図 3（b）に示す設定ルーチンの場合》

電子カメラ 1 0 の撮影画面内には、図 5（b）に示すように、焦点検出可能な 5 つのエリア g～k が予め設けられる。撮影者は、操作鉤群 2 7 を操作して、エリア g～k の中から所望の焦点検出エリアを選択することができる。また、マイクロプロセッサ 1 8 が、各エリアの焦点検出データに基づいて最至近の被写体が位置するエリアを判別し、そのエリアを焦点検出エリアに自動選択することもできる。さらに、公知の焦点検出技術により、動体被写体の動きに追従して、焦点検出エリアを変更することもできる。

マイクロプロセッサ 1 8 は、このようにして選択された焦点検出エリアの現在位置に、評価エリアを設定する（ステップ S 2 2）。

【0 0 3 7】

《図 3（c）に示す設定ルーチンの場合》

まず、マイクロプロセッサ 1 8 は、測光部 2 3 から画面内数箇所の測光値を取り込む。マイクロプロセッサ 1 8 は、これらの測光値に基づいて、撮影画面内から明領域および暗領域を取り除いて、適正露出領域を作成する（ステップ S 2 3）。

マイクロプロセッサ 1 8 は、このように作成した適正露出領域を評価エリアに設定する（ステップ S 2 4）。

【0 0 3 8】

《図 3（d）に示す設定ルーチンの場合》

まず、マイクロプロセッサ 18 は、焦点検出部 31 を介して画面内数箇所の合焦判定を行い、合焦認定領域を作成する（ステップ S25）。

マイクロプロセッサ 18 は、このように作成した合焦認定領域を評価エリアに設定する（ステップ S26）。

なお、このような評価エリアの設定は、自動焦点制御の実行時に限らず、手動による焦点調整や、フォーカスエイドの際に実行することも可能である。

【0039】

《図 4 に示す設定ルーチンの場合》

まず、マイクロプロセッサ 18 は、操作釦群 27 のスイッチ状態を取得し、撮影者が焦点調節をロックする操作（いわゆる AF ロック）を行ったか否かを判定する（ステップ S30）。

ここで、AF ロックが行われていない場合、マイクロプロセッサ 18 は焦点検出エリアに選択された領域を評価エリアに設定する（ステップ S31）。

【0040】

一方、AF ロックが行われていた場合、撮影者は、画面レイアウトを変更するために、フレーミングを変更する可能性が高い。そこで、マイクロプロセッサ 18 は、この時点における評価エリアの設定を解除する（ステップ S32）。

次に、マイクロプロセッサ 18 は、操作釦群 27 のスイッチ状態を取得し、撮影者が露出調節をロックする操作（いわゆる AE ロック）を行ったか否かを判定する（ステップ S33）。

【0041】

ここで、AE ロックが行われていた場合、撮影者は、画面レイアウトを変更するために、フレーミングを変更する可能性が高い。そこで、マイクロプロセッサ 18 は、評価エリアの範囲設定をあきらめて、画面全体を評価エリアに設定し直す（ステップ S34）。

一方、AE ロックが行われていない場合、マイクロプロセッサ 18 は、測光エリアに選択された領域を評価エリアに設定する（ステップ S35～S39）。

【0042】

（撮像停止条件の判定ルーチン）

次に、撮像停止条件の判定ルーチンについて説明する。

図6は、撮像停止条件の判定ルーチンを示す図である。

まず、メインルーチンからこの判定ルーチンが起動されると、マイクロプロセッサ18は、撮像コマ数のモード設定を判別する（ステップS41）。

【0043】

ここで、撮影者によりコマ数固定モードが選択されていた場合、マイクロプロセッサ18は、撮影者が良否選別モードを意図的に選択したか否かを判定する（ステップS42）。

もしも、良否選別モードが意図的に選択されていた場合、撮像コマ数が多くても撮影者は違和感を感じない。そこで、マイクロプロセッサ18は撮像コマ数を多め（ここでは10コマ）に設定する（ステップS43）。

【0044】

一方、良否選別モードが自動選択されていた場合（例えばマクロ撮影モードなど手ブレを起こしやすい状態で、マイクロプロセッサ18が良否選別モードを自動選択するような場合）、撮像コマ数が多いと撮影者は違和感を感じやすい。そこで、このような場合、マイクロプロセッサ18は、撮像コマ数を少なめ（ここでは3コマ）に設定する（ステップS44）。なお、このような固定コマ数の設定は、リリース前の設定動作時（ステップS1）に済ませておいてもよい。

【0045】

次に、マイクロプロセッサ18は、この撮像コマ数に到達したか否かを判定する（ステップS45）。

ここで、撮像コマ数に到達していない場合、マイクロプロセッサ18は、停止フラグをリセット状態に維持したまま、メインルーチンに動作を戻す。

一方、撮像コマ数に到達していた場合、マイクロプロセッサ18は、撮像停止条件を満足したと判断して停止フラグをセットし（ステップS46）、メインルーチンに動作を戻す。

【0046】

また、上記のステップS41において自由撮影モードと判別された場合、マイクロプロセッサ18は、リリース鉤30の押圧が解除されたか否かを判定する（

ステップ S47)。

ここで、リリース釦 30 の押圧が継続していた場合、マイクロプロセッサ 18 は、停止フラグをリセット状態に維持したまま、メインルーチンに動作を戻す。

【0047】

一方、リリース釦 30 の押圧が解除されていた場合、撮像停止条件を満足したと判断して停止フラグをセットし (ステップ S48)、メインルーチンに動作を戻す。

また、上記のステップ S41 において停止判断モードと判別された場合、マイクロプロセッサ 18 は、画像データのフレーム間差などに基づいて、フレーミングの変化を検出する (ステップ S49)。

【0048】

もしも、フレーミングの変化が検出されない場合、マイクロプロセッサ 18 は、そのままメインルーチンに動作を戻す。

一方、フレーミングの変化が検出された場合、撮像停止条件を満足したと判断して停止フラグをセットし (ステップ S48)、メインルーチンに動作を戻す。

以上のような一連の動作により、撮像停止条件の判定ルーチンが実行される。

【0049】

(良否評価ルーチンの説明)

次に、良否評価ルーチンについて説明する。

図 7 は、マイクロプロセッサ 18 が実行する良否評価ルーチンを示す図である。

まず、メインルーチンから良否評価ルーチンが起動されると、マイクロプロセッサ 18 は、未評価の画像データを一つ選び、その画像データから評価エリア内のデータを抽出する (ステップ S60)。

マイクロプロセッサ 18 は、このように抽出した評価エリア内のデータを、画像圧縮部 17 を用いて次の手順で処理する (ステップ S61)。

【0050】

(1) 画像圧縮部 17 は、評価エリア内のデータを 8×8 の画素ブロックに分割する。

【0051】

(2) 画像圧縮部 17 は、各画素ブロックごとに、DCT 変換（離散コサイン変換）を実行する。

【0052】

(3) 画像圧縮部 17 は、各画素ブロックごとに、DCT 変換係数を加重加算する。このとき、DCT 変換係数に、ジグザグスキャン順（空間周波数の高い順番）の重みを付けることにより、空間周波数の高域成分がどれほど含まれているかを示す評価値が得られる。

このように求めた各画素ブロックごとの評価値をさらに加重加算することにより、評価エリア全体の評価値を得る（ステップ S62）。

なお、このとき、図 5（c）に示すように、評価エリアを周辺部 C1，中間部 C2，中央部 C3 の三領域に分け、下式のように、エリア中央に近い画素ブロックほど、評価の重みを大きく設定する。

【0053】

[C1 の評価重み] = 0.3

[C2 の評価重み] = 0.6

[C3 の評価重み] = 1.0

ここで、マイクロプロセッサ 18 は、評価エリアが複数か否かを判定する（ステップ S63）。

【0054】

もしも、評価エリアが単数の場合、マイクロプロセッサ 18 は、評価値の算出を完了したと判断して良否評価ルーチンを終了して、メインルーチンに動作を戻す。

一方、評価エリアが複数の場合、マイクロプロセッサ 18 は、各評価エリアの評価値について、(1) 加重加算 (2) 多数決演算 (3) 最大値演算 (4) 最小値演算などを実行し、総合的な評価値を求める（ステップ S64）。

このような一連の処理を、撮像済みの画像データ全てについて実施する（ステップ S65）。

【0055】

(選択用画面の表示ルーチン)

以下、選択用画面の表示ルーチンについて説明する。

図8は、マイクロプロセッサ18が実行する選択用画面の表示ルーチンを示す流れ図である。

まず、メインルーチンから画像選択用の表示ルーチンが起動されると、マイクロプロセッサ18は、画面表示のモード設定を判別する(ステップS71)。

【0056】

ここで、撮影者により撮影順表示モードが選択されていた場合、マイクロプロセッサ18は、画像表示回路24を介して、表示部25上に、画像データを撮影順にサムネイル表示する(ステップS72)。

一方、撮影者により評価順表示モードが選択されていた場合、マイクロプロセッサ18は、画像表示回路24を介して、表示部25上に、画像データを評価順にサムネイル表示する(ステップS73)。

【0057】

マイクロプロセッサ18は、画像表示回路24を介して、サムネイル表示される縮小画像に対して、コマ番号および評価順位をオーバーラップ表示する(ステップS74)。

図9(a)は、このような撮影順表示モードにおいて表示される選択画面を示した図である。この選択画面において、1コマ目の画像データは、評価順位が一番高いが、シャッターチャンスが不適當で、被写体がかなり小さく写っている。この場合、撮影者は、シャッターチャンスと評価順位との双方を勘案した上で、例えば、4コマめの画像データを良画像としての的確に選別することができる。

【0058】

また、図9(b)は、評価順表示モードにおいて表示される選択画面を示した図である。この選択画面において、評価順位が一番高い画像データは、シャッターチャンスが不適當で、被写体が半目状態となっている。このような場合、撮影者は、シャッターチャンスと評価順位との双方を勘案した上で、例えば、評価順位3番目の画像データを良画像としての的確に選別することができる。

【0059】

(第1の実施形態の効果)

以上説明した動作により、第1の実施形態では、連続的に撮像した画像データの内から、高域の空間周波数成分が豊かな画像データを選択して記録することが可能となる。したがって、手ブレや被写体ブレやピントブレなどが総合的に少ない画像データを選択的に得ることが可能となる。

【0060】

また、第1の実施形態では、部分的な評価エリア内で画像データの良否評価を行うので、背景画像のボケなどの影響をなるべく受けずに、画像データの良否評価を正確に行うことができる。また、画面全体を良否評価しないので、良否評価の処理時間を短縮することもできる。

さらに、第1の実施形態では、評価エリア周辺側の評価重みが中央部の評価重みよりも低く設定されるので、評価エリアに偶発的に飛び込む画像によって良否評価の値が大きく変動することがない。

【0061】

また、第1の実施形態では、複数の評価エリアを総合的に評価することが可能なので、画面内に複数の被写体を存在するような状況下においても、適切な良否評価を実行することができる。

さらに、第1の実施形態では、画面内の明領域および暗領域を除いた評価エリアを領域設定することが可能である。したがって、輝度潰れなどによる不当に低い評価を回避して、被写体に的を絞った適切な良否評価を実行することができる。

【0062】

また、第1の実施形態では、合焦認定領域を評価エリアに設定することが可能なので、合焦認定領域の画面内位置に存在する被写体画像の良否評価を適切に実行することができる。

さらに、第1の実施形態では、測光エリアや焦点検出エリアから、評価エリアを決定することも可能である。したがって、両エリアの設定手段を兼用することが可能となり、これらのエリア設定にかかわる電子カメラ10の構成を一段と簡略化することができる。

【0063】

また、第1の実施形態では、撮影者が、焦点調節または露出調節を固定した場合に、評価エリアの設定を自動解除することが可能なので、画面レイアウト変更による良否評価の信頼性低下を逸早く回避することもできる。

さらに、第1の実施形態では、撮像停止条件の判定ルーチンにおいて、連続撮像のコマ数を柔軟に変更することが可能となる。

【0064】

また、第1の実施形態では、フレーミング変化を検出して連続撮像を即座に停止することもできるので、フレーミング変化後に連続撮像を無駄に継続するなどの不具合を防止することができる。

さらに、第1の実施形態では、画像データの評価が許容値に達していない場合、連続撮像を再開する。したがって、許容値に達しない状態で良否選別が実行されるおそれはなく、少なくとも許容値以上の画像データの保存が保証される。

【0065】

また、第1の実施形態では、撮影者は、選択用画面を介して、撮影状態の良好な画像データを適切に選択保存することができる。この場合、撮影者は、良否評価結果を参考にしながら、シャッターチャンスなどの主観評価も交えて、画像データの選択を行うことが可能となる。

次に、別タイプの実施形態について説明する。

【0066】

<第2の実施形態>

第2の実施形態は、連続撮像と良否評価とを同時並行に行う電子カメラの実施形態である。なお、第2の実施形態の構成については、マイクロプロセッサ18の動作プログラムを除いて、第1の実施形態（図1）と同じなので、ここでの構成説明を省略する。

【0067】

（メインルーチンの概略説明）

図10は、良否選別モードの設定時にマイクロプロセッサ18が実行するメインルーチンを示す図である。以下、細かな動作を説明する前に、メインルーチン

の流れを概略的に説明する。

まず、マイクロプロセッサ 18 は、操作鉤群 27 のスイッチ操作に従って、測光モード、焦点検出モード、良否選別モードなどの各種設定を実行する（ステップ S100）。

【0068】

次に、マイクロプロセッサ 18 は、第 1 の実施形態と同様に、評価エリアの設定ルーチンを実行する（ステップ S2）

マイクロプロセッサ 18 は、これらの設定動作をリリース鉤 30 が押されるまで繰り返し実行する（ステップ S101 の NO 側）。

この状態で、操作者によってリリース鉤 30 が押されると（ステップ S101 の YES 側）、マイクロプロセッサ 18 は、CCD 駆動回路 21 を介して撮像素子 14 上の不要電荷を掃き出して、1 コマ目の露光動作を開始する（ステップ S102）。

【0069】

マイクロプロセッサ 18 は、露光設定時間（シャッタ時間）の経過を待って、CCD 駆動回路 21 を制御し、撮像素子 14 から画像データを読み出す（ステップ S103）。

この画像データの読み出し時点から、撮像素子 14 では、次コマの露光動作を開始する（ステップ S104）。

【0070】

マイクロプロセッサ 18 は、良否評価用の画像圧縮ルーチン（後述）を実行し、先ほど撮像を完了した画像データの良否評価を実行する（ステップ S105）。

ここで、良否評価結果の前回からの変動がしきい値以上の場合、マイクロプロセッサ 18 は、フレーミング変動があったと判定する（ステップ S106 の YES 側）。この場合、画像データの絵柄自体が変化するため、マイクロプロセッサ 18 は、同一条件での良否評価がもはや困難であると判断して連続撮像を中止し、ステップ S100 に動作を戻す。

【0071】

一方、良否評価結果の前回からの変動がしきい値未満の場合、マイクロプロセッサ 18 は、フレーミング変動はなかったと判定する（ステップ S 106 の NO 側）。この場合、マイクロプロセッサ 18 は、ステップ S 107 に動作を移行して、連続撮像を続行する。

ちなみに、このようなフレーミング変化においては、絵柄が大きく変化する領域（例えば、撮影画面の周辺側）をフレーミング変化の検出領域とすることが好ましい。このような検出領域内において、マイクロプロセッサ 18 が、画像データのフレーム間差や良否評価結果の変動などを監視することにより、フレーミング変化を鋭敏に検出することが可能となる。

【0072】

続いて、マイクロプロセッサ 18 は、ファインダ内表示ルーチン（後述）を実行し、良否評価の結果をファインダ内表示部 22 に表示する（ステップ S 107）。

ここで、マイクロプロセッサ 18 は、最新の画像データに関する良否評価の結果が、現時点の最大評価か否かを判定する（ステップ S 108）。

もしも、最大評価であった場合（ステップ S 108 の YES 側）、マイクロプロセッサ 18 は、画像の上書き記録ルーチン（後述）を実行し、メモリカード 20 上の記録画像を最新の画像データに書き換える（ステップ S 109）。

【0073】

一方、最大評価でない場合（ステップ S 108 の NO 側）、画像の上書き記録を実行せず、メモリカード 20 上の記録画像を更新しない。

次に、マイクロプロセッサ 18 は、良否評価の結果が極大点を越えたか否かを判定する（ステップ S 110）。

ここで、良否評価の結果が極大点を越えていない場合（ステップ S 110 の NO 側）、画像データの良否評価が更に向上する可能性が高いと判断できる。そこで、マイクロプロセッサ 18 は、ステップ S 103 に動作を戻して、連続撮像を継続する。

【0074】

一方、良否評価の結果が極大点を明らかに越えていた場合（ステップ S 109

のYES側)、画像データの良否評価が更に向上する可能性が低いと判断できる。そこで、マイクロプロセッサ18は、ステップS100に動作を戻して、良否選別モードの撮像動作を一旦完了する。

以上のような一連の動作により、良否選別モードの撮像動作が完了する。

次に、上述した各種サブルーチンの内容について個々に説明する。

【0075】

(良否評価用の画像圧縮ルーチン)

図11は、良否評価用の画像圧縮ルーチンを示す図である。

まず、メインルーチンからこの画像圧縮ルーチンが起動されると、マイクロプロセッサ18は、画像圧縮部17に良否評価用の画像圧縮を指令する。画像圧縮部17は、この指令に応じて、最新の画像データから評価エリア内の画像データを抽出する。画像圧縮部17は、この抽出した画像データを良否評価用の圧縮パラメータ(ここでは圧縮率1/10程度のスケールファクタや量子化テーブル)を用いて圧縮する(ステップS111)。

次に、マイクロプロセッサ18は、このように画像圧縮された画像データの圧縮符号量を取得し、最新の画像データの評価値とする(ステップS112)。

以上のように、評価値を求めた後、マイクロプロセッサ18は、メインルーチンに動作を戻す。

【0076】

(ファインダ内表示ルーチン)

図12は、ファインダ内表示ルーチンを示す図である。

まず、メインルーチンからファインダ内表示ルーチンが起動されると、マイクロプロセッサ18は、現時点の画像データの評価値が最大評価か否かを判定する(ステップS115)。

【0077】

もしも、最大評価であった場合(ステップS115のYES側)、マイクロプロセッサ18は、内部のメモリ領域上に予め記憶される最大評価値 E_{max} を、現時点の評価値 E の値で更新する(ステップS116)。

一方、最大評価でなかった場合(ステップS115のNO側)、マイクロプロ

セッサ 18 は、最大評価値 E_{\max} の値をそのまま維持する。

次に、マイクロプロセッサ 18 は、最大評価値 E_{\max} および現時点の評価値 E を、ファインダ内表示部 22 にバー表示する（ステップ S117）。

このようなファインダ内表示ルーチンにより、図 13 に示すようなファインダ内表示が実行される。

【0078】

（画像の上書き記録ルーチン）

図 14 は、画像の上書き記録ルーチンを示す図である。

まず、メインルーチンから画像の上書き記録ルーチンが起動されると、マイクロプロセッサ 18 は、評価エリアの設定が画面全体であったか否かを判定する（ステップ S120）。

【0079】

もしも、評価エリアの設定が画面の一部であった場合（ステップ S120 の N 側）、マイクロプロセッサ 18 は、画面全体について改めて画像圧縮を行うため、ステップ S123 に動作を移行する。

一方、評価エリアの設定が画面全体であった場合（ステップ S120 の YES 側）、マイクロプロセッサ 18 は、良否評価時の圧縮符号量が、記録用の目標圧縮符号量の許容範囲内か否かを判定する（ステップ S121）。

【0080】

このステップ S121 において、良否評価時の圧縮符号量が、記録用の目標圧縮符号量の許容範囲内に収まっていた場合、画像圧縮を再度行う必要がないと判断できる。そこで、マイクロプロセッサ 18 は、良否評価時の圧縮済みデータをメモリカード 20 にそのまま上書き記録する（ステップ S122）。このような上書き記録を完了した後、マイクロプロセッサ 18 は、上書き記録ルーチンを終了して、メインルーチンに動作を戻す。

【0081】

一方、ステップ S121 において、良否評価時の圧縮符号量が、記録用の目標圧縮符号量の許容範囲内から外れていた場合、マイクロプロセッサ 18 は、画像圧縮を再度行う必要があると判断して、ステップ S123 に動作を移行する。

このステップ S 1 2 3 では、良否評価時の画像圧縮の結果を、初回の試し圧縮結果とみなして、公知の圧縮パラメータ推定方法（例えば特開平 4-220879 号公報、USP 5594554 号明細書）など、または、本願の出願時に非公知である特願平 10-284531 号明細書に記載される方法を使用して、記録用の圧縮パラメータ（ここではスケールファクタや量子化テーブル）を推定する。

【0082】

次に、マイクロプロセッサ 18 は、推定された圧縮パラメータを用いて、現時点の画像データを改めて画像圧縮する（ステップ S 1 2 4）。

マイクロプロセッサ 18 は、このように得た圧縮符号量が、記録用の目標圧縮符号量の許容範囲内か否かを判定する（ステップ S 1 2 5）。

ここで、記録用の目標圧縮率の許容範囲内から外れていた場合（ステップ S 1 2 5 の NO 側）、マイクロプロセッサ 18 は、圧縮パラメータの推定をやり直した上で（ステップ S 1 2 6）、ステップ S 1 2 4 に動作を戻す。

【0083】

一方、記録用の目標圧縮率の許容範囲内に、圧縮符号量が収まっていた場合（ステップ S 1 2 5 の YES 側）、マイクロプロセッサ 18 は、ここで圧縮された圧縮データをメモリカード 20 に上書き記録する（ステップ S 1 2 7）。

このような一連の動作によって上書き記録を完了した後、マイクロプロセッサ 18 は、メインルーチンに動作を戻す。

【0084】

（第 2 の実施形態の効果）

以上説明した動作により、第 2 の実施形態においても、連続的に撮像した画像データの内から、高域の空間周波数成分が豊かな画像データを選択して記録することが可能となる。したがって、手ブレや被写体ブレやピントズレなどが総合的に少ない画像データを確実に得ることが可能となる。

【0085】

特に、第 2 の実施形態では、連続撮像と併行して、良否評価が実行されるので、良否評価の結果に応じて、連続撮像を停止するか否かを決定することが可能と

なる。そのため、コマ数の自動調整が的確となり、コマ数が不足して低評価の画像しか撮像できなかつたり、あるいは、コマ数が余計なために撮影時間が無為に長かつたり、といった不具合を効率的に回避することができる。

【0086】

さらに、第2の実施形態では、画像圧縮部17を兼用して、良否評価用の画像圧縮と記録用の画像圧縮とを実行するので、良否評価用の処理機構を別途設ける必要がなく、電子カメラ10の構成を単純化することが可能となる。

また、第2の実施形態では、記録用とは独立した専用の圧縮パラメータを使用して、良否評価用の画像圧縮を行う。したがって、記録用の圧縮率設定に係わらず、良否評価に適した中程度の圧縮率で圧縮することが可能となり、良否評価を的確に行うことが可能となる。

【0087】

さらに、第2の実施形態では、良否評価時の圧縮済みデータの符号量が記録用に適していた場合、その圧縮済みデータをそのまま保存する。したがって、記録用の再圧縮処理を省くことが可能となり、処理時間を効率的に短縮することが可能となる。

また、第2の実施形態では、良否評価時の圧縮結果を、試し圧縮とみなすので、記録時における試し圧縮の回数を効率的に減らすことができる。

【0088】

さらに、第2の実施形態では、良否評価の結果が、ファインダ内に表示されるので、撮影者は、このファインダ内表示を参考にして、後続する撮影における撮影状態をより良いものに導くことが可能となる。

また、第2の実施形態では、現時点における最大評価と最新評価とがモニタ表示されるので、撮影者は、後続する撮影において、最大評価を目標に、撮影状態をより良いものに導くことが可能となる。

次に、別タイプの実施形態について説明する。

【0089】

<第3の実施形態>

第3の実施形態は、記録媒体中のプログラムを使用して、コンピュータ上で画

像選択システムを構成する実施形態である。

図15は、コンピュータ71を使用した画像選別システムの構成を示す図である。

【0090】

図15において、コンピュータ71の内部には、マイクロプロセッサ72が設けられる。このマイクロプロセッサ72には、キーボードやマウスなどからなる入力装置73、ハードディスク74、メモリ75、画像処理ボード76、およびインターフェースボード78が接続される。この画像処理ボード76の画像出力端子には、モニタ77が接続される。一方、インターフェースボード78には、スキャナや電子カメラなどの画像入力機器79が接続される。

【0091】

また一方、マイクロプロセッサ72にはCD-ROMドライブ装置80が接続される。このCD-ROMドライブ装置80には、画像処理プログラム、およびそのインストールプログラムを記録したCD-ROM81が挿入される。

このCD-ROM81内のインストールプログラムにより、マイクロプロセッサ72は、CD-ROM81内の画像処理プログラムを展開し、ハードディスク74に実行可能な状態で格納する。

【0092】

(第3の実施形態の動作)

図16は、画像処理プログラムのメインルーチンを示す図である。

まず、コンピュータ71上では、画像入力機器79や別のプログラムなどを介して、複数の画像データが取り込まれ、ハードディスク74に予め格納される。

このような状態で、図16に示す画像処理プログラムが実行されると、マイクロプロセッサ72は、評価エリアの設定ルーチンを実行する(ステップS201)。

【0093】

なお、コンピュータ71に電子カメラなどが接続され、撮像時の情報(測光エリア、焦点検出エリア、AEロックの有無、AFロックの有無、測光値、合焦認定領域などの情報)が取得可能であれば、図3(a)～(d)および図4に示し

た設定ルーチンをいずれも実行することができる。

一方、これら撮像時の情報が取得できない状況においては、マウスなどの入力装置 73 を介して、操作者による評価エリアの範囲設定を受け付けてもよい。

【0094】

また、図 17 に示す設定ルーチンを実行することにより、評価エリアを自動決定することもできる。この図 17 では、まず、マイクロプロセッサ 72 が、画像データの輝度情報を取り込む。この輝度情報に基づいて、マイクロプロセッサ 72 は、画面内から極端に明るい領域および暗い領域を除き、適正露出領域を作成する（ステップ S210）。

【0095】

続いて、マイクロプロセッサ 72 は、この適正露出領域を評価エリアとして設定する（ステップ S211）。

このような設定ルーチンの何れかが実行された後、マイクロプロセッサ 72 は、第 1 の実施形態で説明した良否評価ルーチン（図 7）を実行し、複数の画像データの良否評価を順次実行する（ステップ S7）。

【0096】

次に、マイクロプロセッサ 18 は、操作者による設定条件を判定して、良画像の画面選択を行うか否かを判断する（ステップ S203）。

ここで、予め、操作者によって画像を画面選択する動作条件が選択されていた場合（ステップ S203 の YES 側）、マイクロプロセッサ 18 は、第 1 の実施形態で説明した選択用画面の表示ルーチン（図 8）を実行し、モニタ 77 に「連続撮像した画像データのサムネイル表示」と「良否評価の順位」とをオーバーラップ表示する（ステップ S10）。

【0097】

操作者は、入力装置 73 を操作するなどして、モニタ 77 上の画像データの一つを良画像として手動選別する（ステップ S205）。マイクロプロセッサ 18 は、この良画像の手動選別を受け付けた後、ステップ S207 に動作を移行する。

一方、ステップ S203 において、画像を自動選別する設定条件が選択されて

いた場合（ステップ S 203 の NO 側）、マイクロプロセッサ 18 は、良否評価の順位 1 番目の画像データを良画像として選別する（ステップ S 206）。

【0098】

このようにして、ステップ S 205 またはステップ S 206 で選別された良画像を、マイクロプロセッサ 72 は、ハードディスク 74 上に保存する（ステップ S 207）。

以上のような一連の動作により、コンピュータ 71 による画像処理プログラムの動作が完了する。

【0099】

（第 3 の実施形態の効果）

以上説明した動作により、第 3 の実施形態においても、第 1 の実施形態および第 2 の実施形態と同様の効果を、コンピュータ 71 上で実現することが可能となる。

【0100】

<実施形態の補足事項>

なお、上述した各実施形態では、DCT 変換などの直交変換を用いて空間周波数成分の評価を精密に行っているが、これに限定されるものではない。例えば、良否評価の精度は落ちるが、公知の空間周波数フィルタなどを介して評価エリア内の画像データから空間周波数の高域成分を抽出し、その高域成分の量から画像データの良否評価を行うことも可能である。

【0101】

また、上述した各実施形態では、空間周波数成分に基づいて良否評価を行う場合について説明したが、これに限定されるものではない。例えば、評価エリアの設定範囲は不明確になるが、加速度センサなどの手ブレ検出手段をカメラユニットに設け、この手ブレ検出手段の検出した手ブレ量を評価項目としてもよい。

その他、画像データのディテール成分量、コントラスト量、ノイズ量、階調再現性、撮像時の合焦の度合い、適正露出の度合い、色再現性、彩度などを評価項目として、画像データの良否評価を行ってもよい。

【0102】

さらに、上述した各実施形態では、先に設定される測光エリアまたは焦点検出エリアに対応付けて、評価エリアを決定する例を説明したが、これに限定されるものではない。逆に、評価エリアを先に設定し、その評価エリアから、測光エリアまたは焦点検出エリアを決定してもよい。また、上述した各実施形態では、評価エリアとその他のエリアの間において、エリアの形状や大きさを一致させているが、これに限定されるものではない。一般的には、これらのエリア間において、画面内位置のみが対応付けてあれば十分な効果が得られるので、エリアの形状や大きさまで一致させる必要は特にない。

【0103】

また、上述した第1および第2の実施形態では、電子カメラ10単体で構成される実施形態について説明したが、この構成に限定されるものではない。例えば、これらの実施形態における電子カメラ10を、撮像ユニットとコンピュータ（電子手帳なども含む）とからなるシステムとして構成することもできる。このような場合は、上述した流れ図を実行するプログラムを記録媒体（メモリ、CD-ROM、ハードディスクなど）に記録しておき、コンピュータ側でこのプログラムを実行すればよい。

【0104】

なお、上述した第2の実施形態では、評価値が極大点を越えた時点で連続撮像を停止している（ステップS110）が、これに限定されるものではない。例えば、評価値が所定の上限值を越えた時点で、充分良好な画像が撮像されたと判断して連続撮像を停止してもよい。また、評価値が所定の下限值以下となり、連続撮像の継続に意味がないと判断した時点で連続撮像を停止してもよい。また、撮像コマ数が所定のコマ数を越えた時点で連続撮像を停止してもよい。

【0105】

また、第1の実施形態は、連続撮像を完了した後に、画像選別を実行するので、連続撮像を高速実行できるという利点がある。一方、第2の実施形態は、連続撮像と併行して画像の選別および上書き保存を実行するので、全ての画像データを一時記憶する必要がないという利点を有する。そこで、動作切換手段を設けて、一時記憶容量に余裕がある否かを判定し、余裕がある場合は、第1の実施形態

により高速度の連続撮像を実行する。一方、余裕がない場合は、第2の実施形態を実施して、一時記憶容量が不足しないようにしてもよい。このような動作切換手段の動作により、電子カメラの残りコマ数などに応じて、良否選別モードを柔軟に切り換えて実行することが可能となる。

【0106】

【発明の効果】

（請求項1）

請求項1に記載の発明では、画像データおよび良否評価を併せて表示する。したがって、撮影者は、このような表示を参考にして、画像データを的確に選別して保存することが可能となる。

【0107】

（請求項2）

請求項2に記載の発明では、画像データを良否評価の高低順に表示する。したがって、撮影者は、このような表示を参考にして、画像データを的確に選別して保存することが可能となる。

【0108】

（請求項3）

請求項3に記載の発明では、撮像手段における撮影状態の良否が、モニタ部に表示される。したがって、撮影者は、このモニタ表示を参考にして、後続する撮影における撮影状態を良いものに導くことが可能となる。

【0109】

（請求項4）

請求項4に記載の発明では、現時点における最大評価と最新評価とがモニタ表示される。したがって、撮影者は、最大評価を当面の目標とすることにより、現在の撮影状態を確実に良いものに導くことが可能となる。

【0110】

（請求項5）

請求項5に記載の記録媒体を使用して、撮像手段とシステム構成されたコンピュータを「請求項1または請求項2に記載の評価手段および選択操作手段および

選択記録手段」として機能させることにより、請求項1または請求項2に記載の電子カメラを即座に構成することが可能となる。

また、コンピュータ単体において、請求項1または請求項2に記載の評価手段および選択操作手段および選択記録手段を実現することにより、外部からの画像データを良否評価して選別保存するシステムを実現することが可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】

電子カメラ10の構成を示すブロック図である。

【図2】

第1の実施形態のメインルーチンを示す図である。

【図3】

評価エリアの設定ルーチンを示す図である。

【図4】

評価エリアの設定ルーチンを示す図である。

【図5】

各エリアの配置例を示す図である。

【図6】

撮像停止条件の判定ルーチンを示す図である。

【図7】

良否評価ルーチンを示す図である。

【図8】

選択用画面の表示ルーチンを示す流れ図である。

【図9】

選択用画面の表示例を示す図である。

【図10】

第2の実施形態のメインルーチンを示す図である。

【図11】

良否評価用の画像圧縮ルーチンを示す図である。

【図12】

ファインダ内表示ルーチンを示す図である。

【図 1 3】

ファインダ内の表示例を示す図である。

【図 1 4】

画像の上書き記録ルーチンを示す図である。

【図 1 5】

コンピュータ 7 1 を使用した画像選別システムの構成を示す図である。

【図 1 6】

画像処理プログラムのメインルーチンを示す図である。

【図 1 7】

評価エリアの設定ルーチンを示す図である。

【図 1 8】

従来の手ブレ補正機構付きカメラを示す図である。

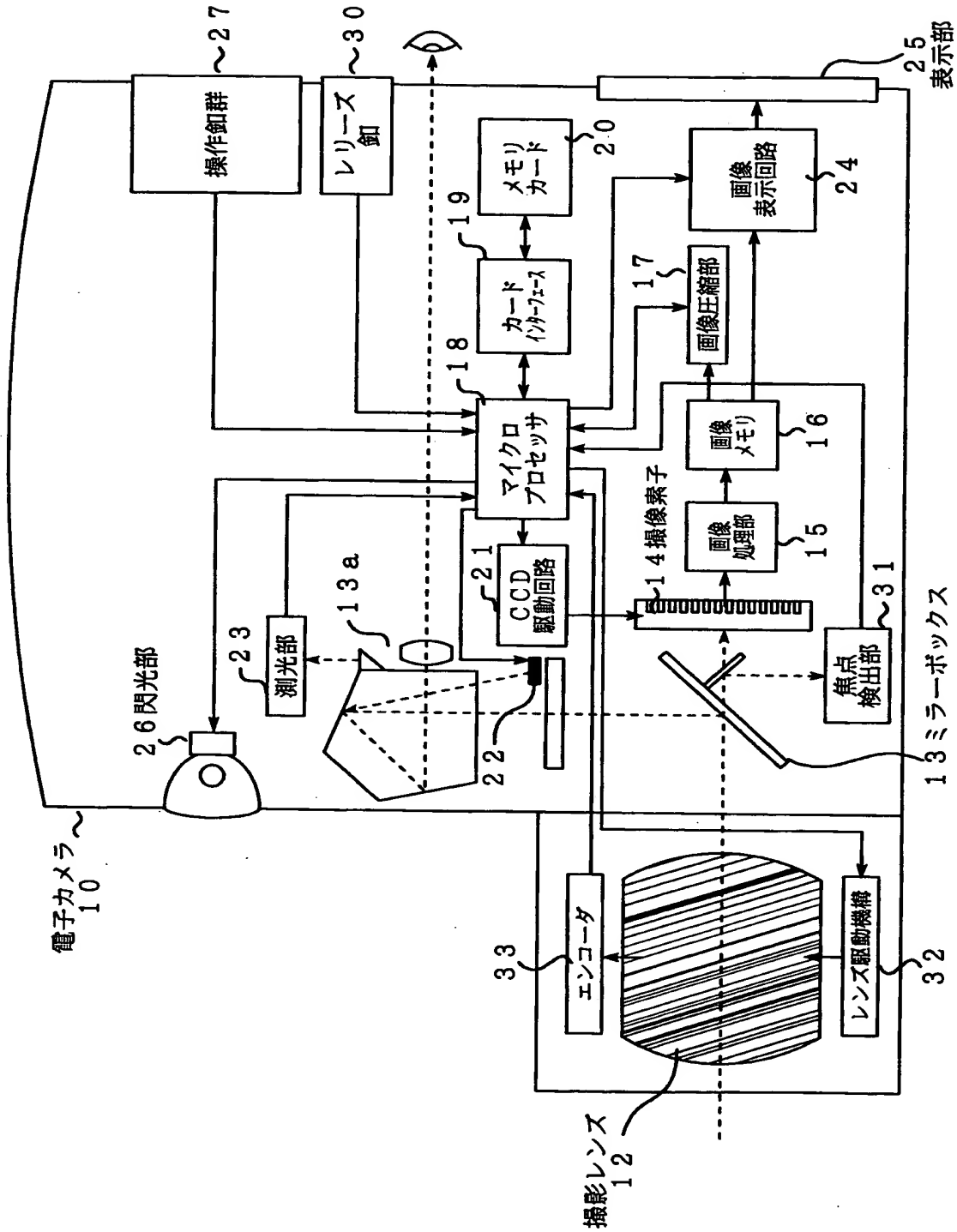
【符号の説明】

- 1 0 電子カメラ
- 1 2 撮影レンズ
- 1 3 ミラーボックス
- 1 4 撮像素子
- 1 5 画像処理部
- 1 6 画像メモリ
- 1 7 画像圧縮部
- 1 8 マイクロプロセッサ
- 1 9 カードインターフェース
- 2 0 メモリカード
- 2 1 CCD 駆動回路
- 2 2 ファインダ内表示部
- 2 3 測光部
- 2 4 画像表示回路
- 2 5 表示部

- 2 6 閃光部
- 2 7 操作釦群
- 2 8 測距モード選択釦
- 2 9 撮影モード選択釦
- 3 0 レリーズ釦
- 3 1 焦点検出部
- 3 2 レンズ駆動機構
- 3 3 エンコーダ
- 7 1 コンピュータ
- 7 2 M P U
- 7 3 入力装置
- 7 4 ハードディスク
- 7 5 メモリ
- 7 6 画像処理ボード
- 7 7 モニタ
- 7 8 インターフェースボード
- 7 9 画像入力機器
- 8 0 C D - R O M ドライブ装置
- 8 1 C D - R O M

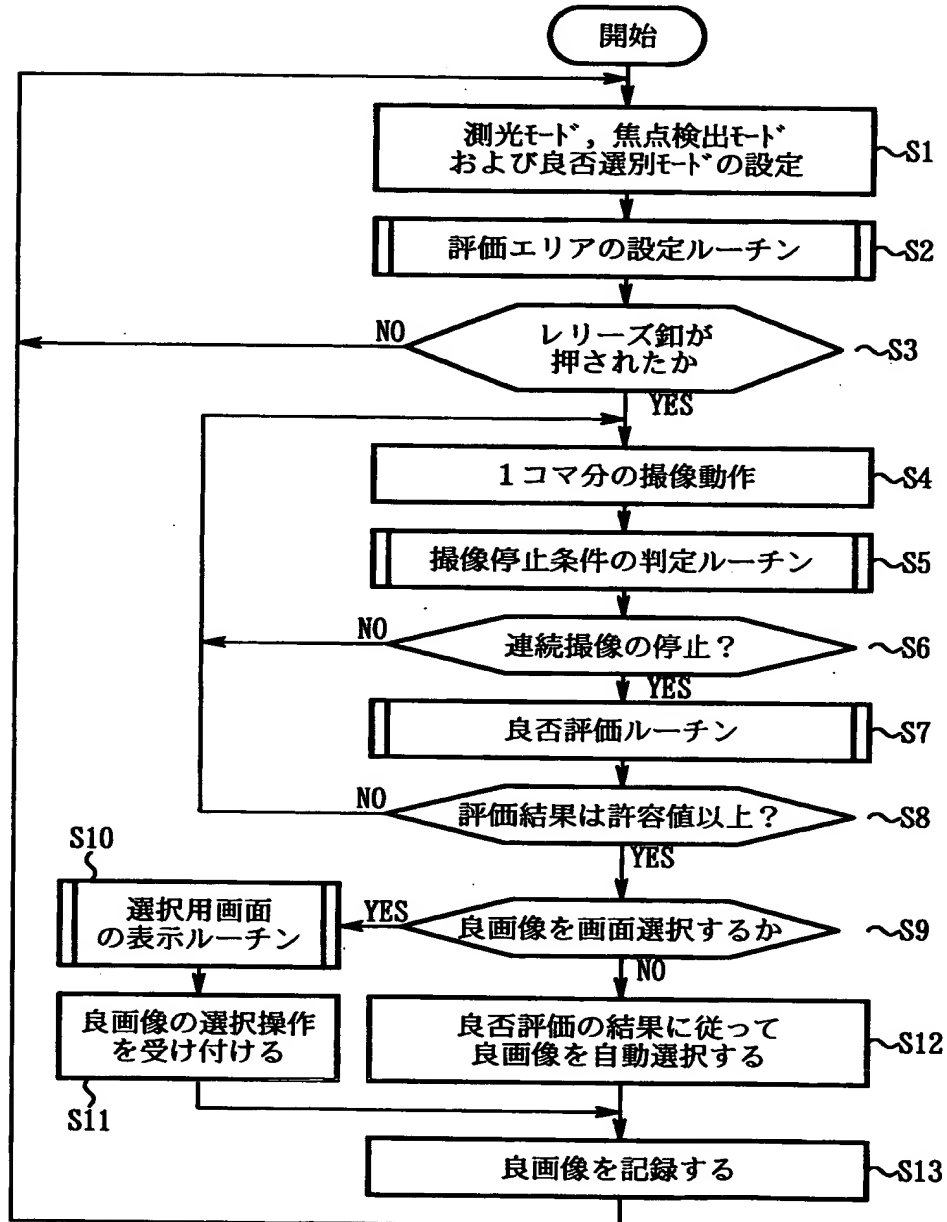
【書類名】 図面

【図 1】

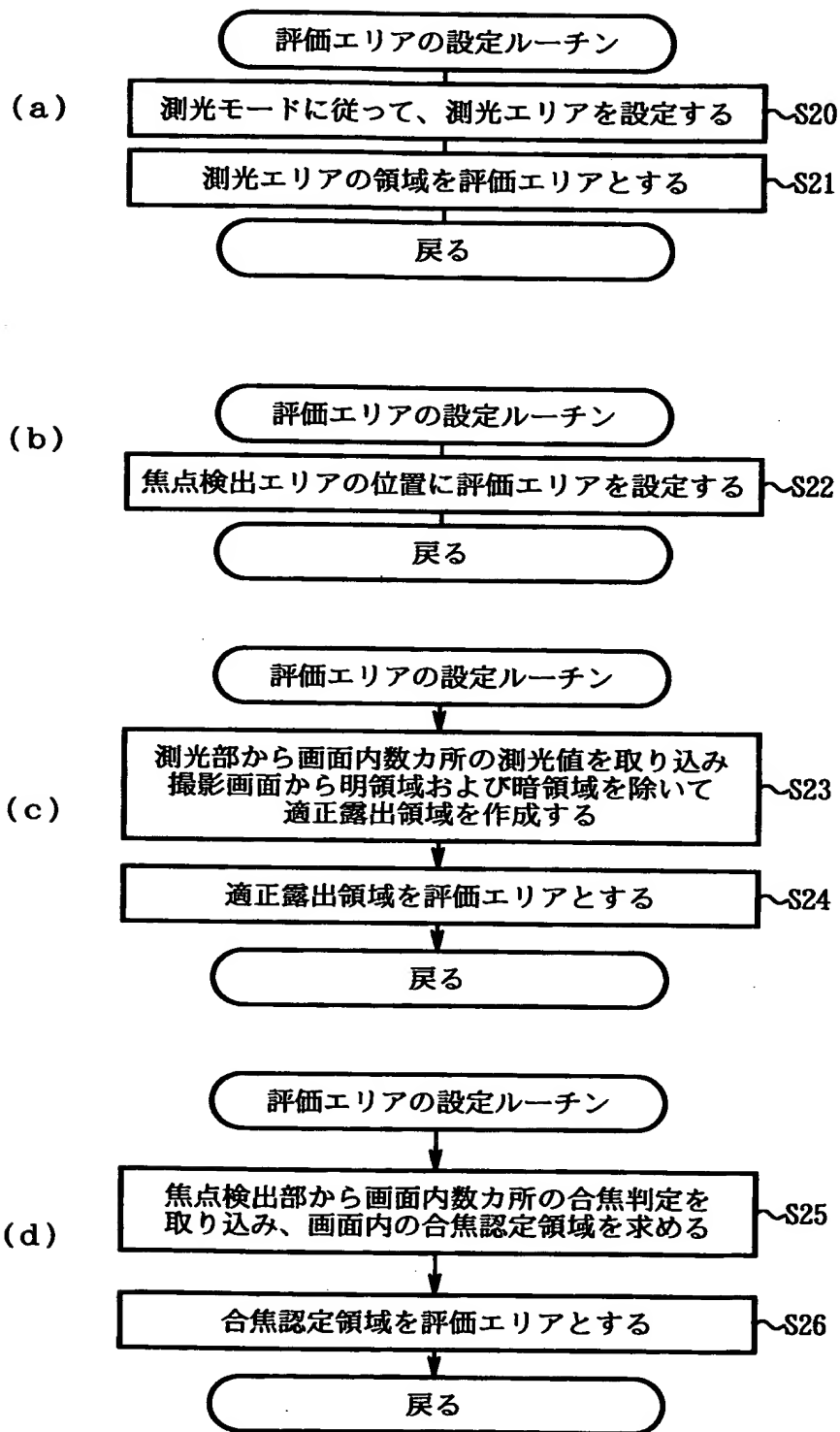


【図 2】

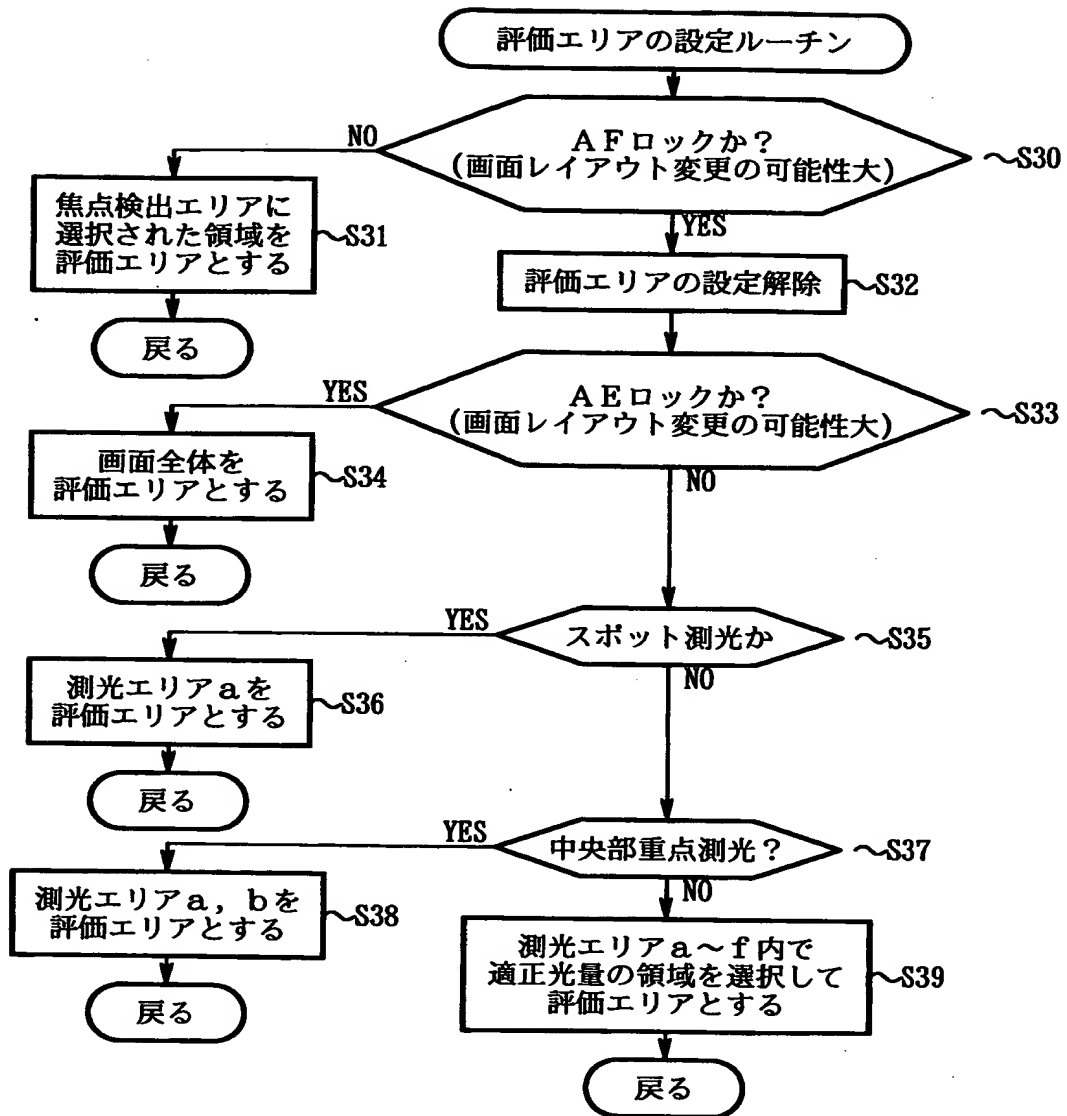
第 1 の実施形態における
良否選別モードのメインルーチンを示す図



【図 3】

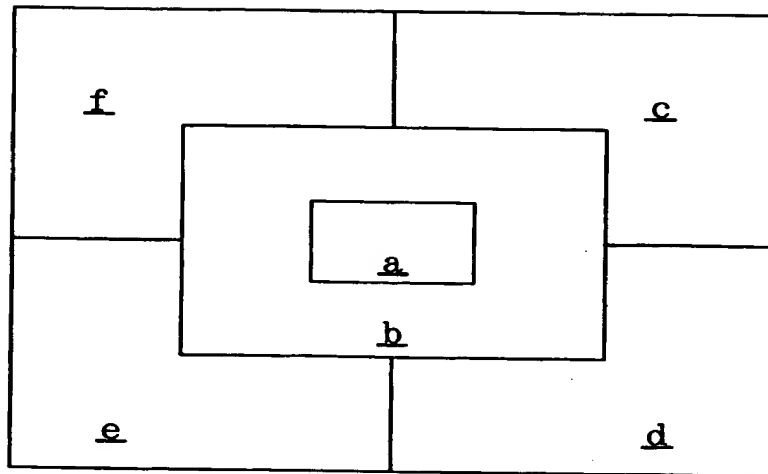


【図 4】

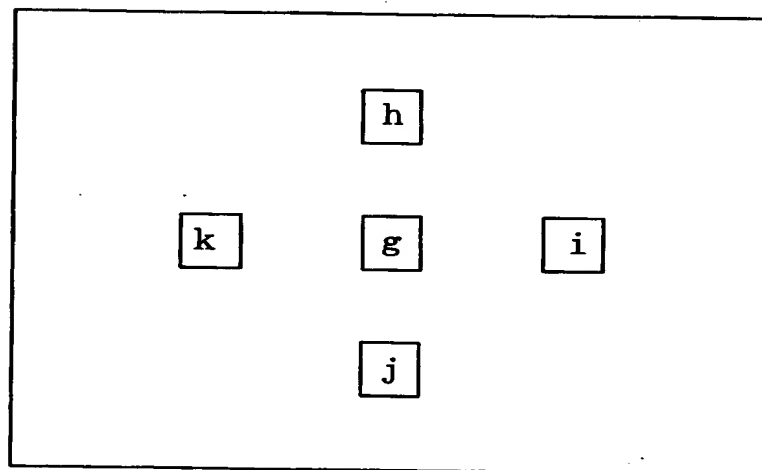


【図 5】

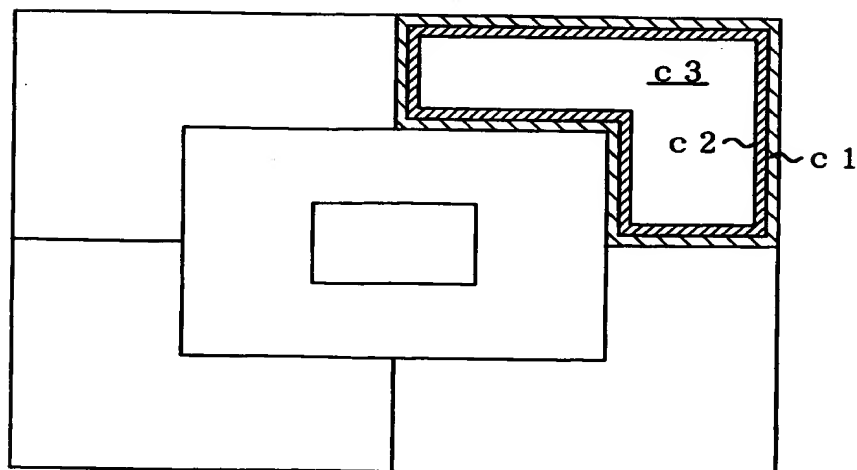
(a)
測光エリア



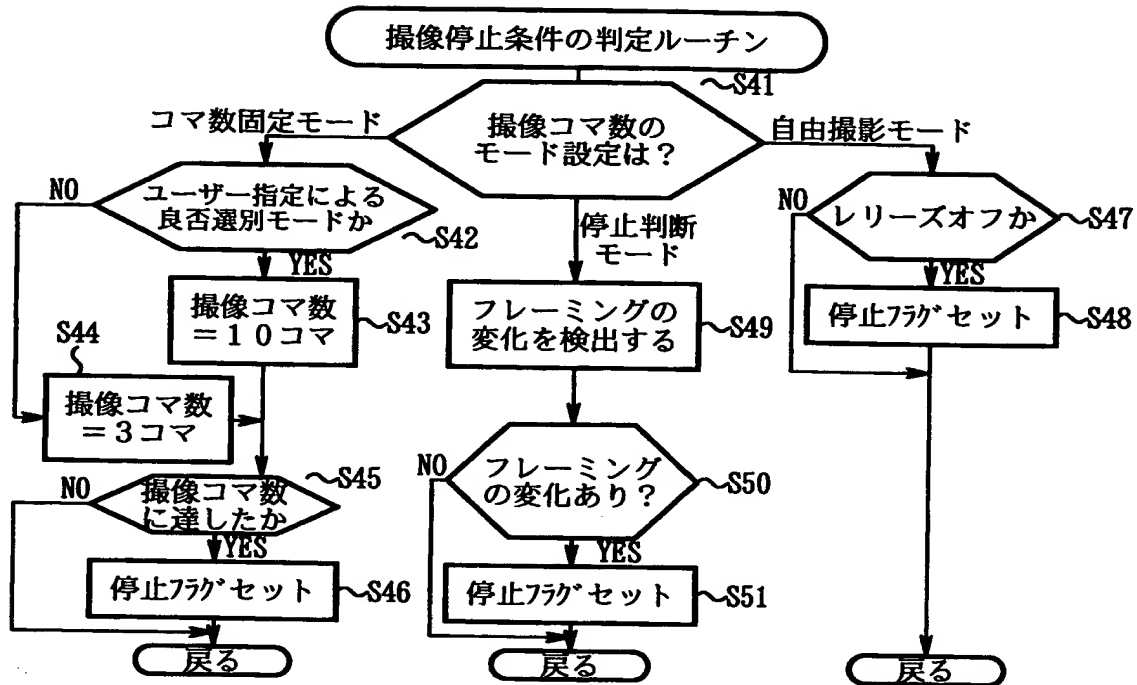
(b)
焦点検出
エリア



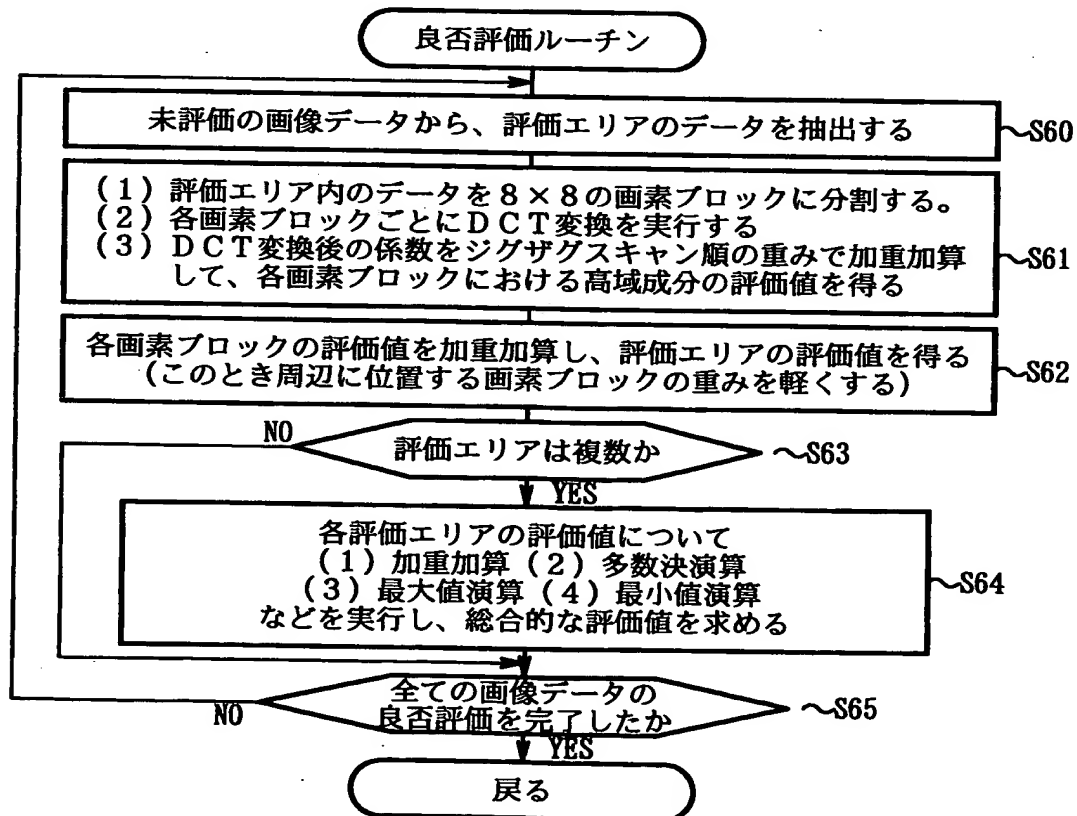
(c)
評価エリア
の周辺部重み付け



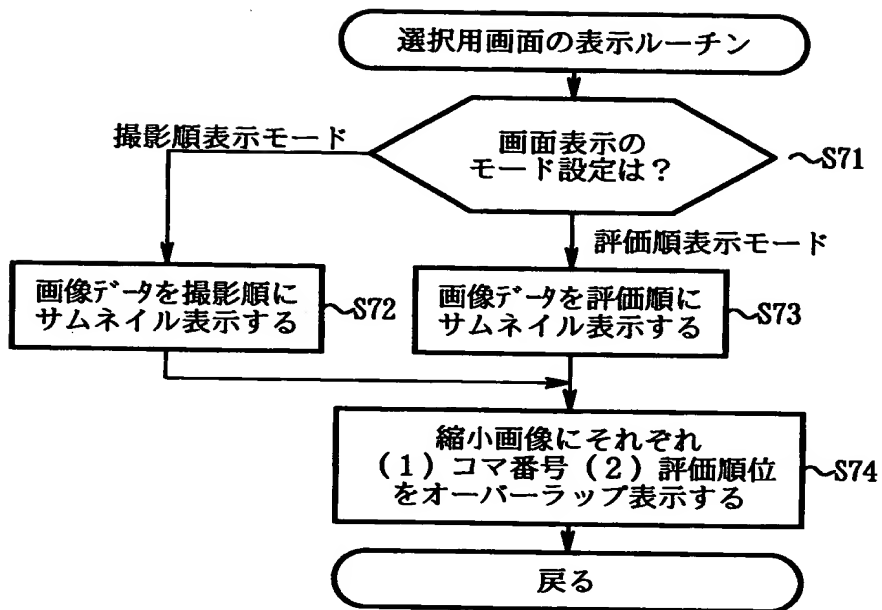
【図 6】



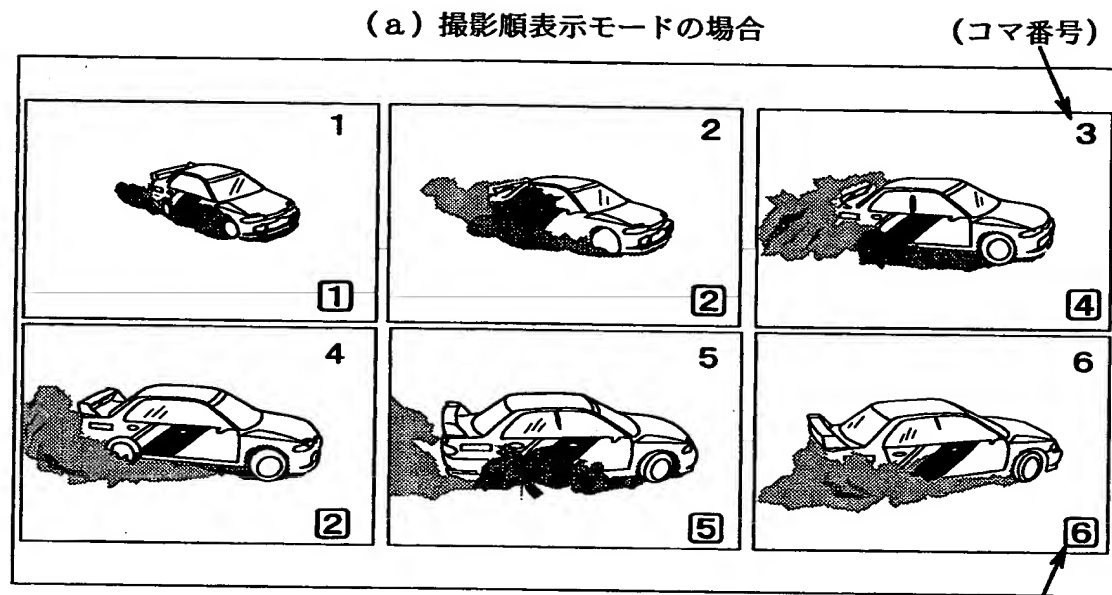
【図 7】



【図 8】

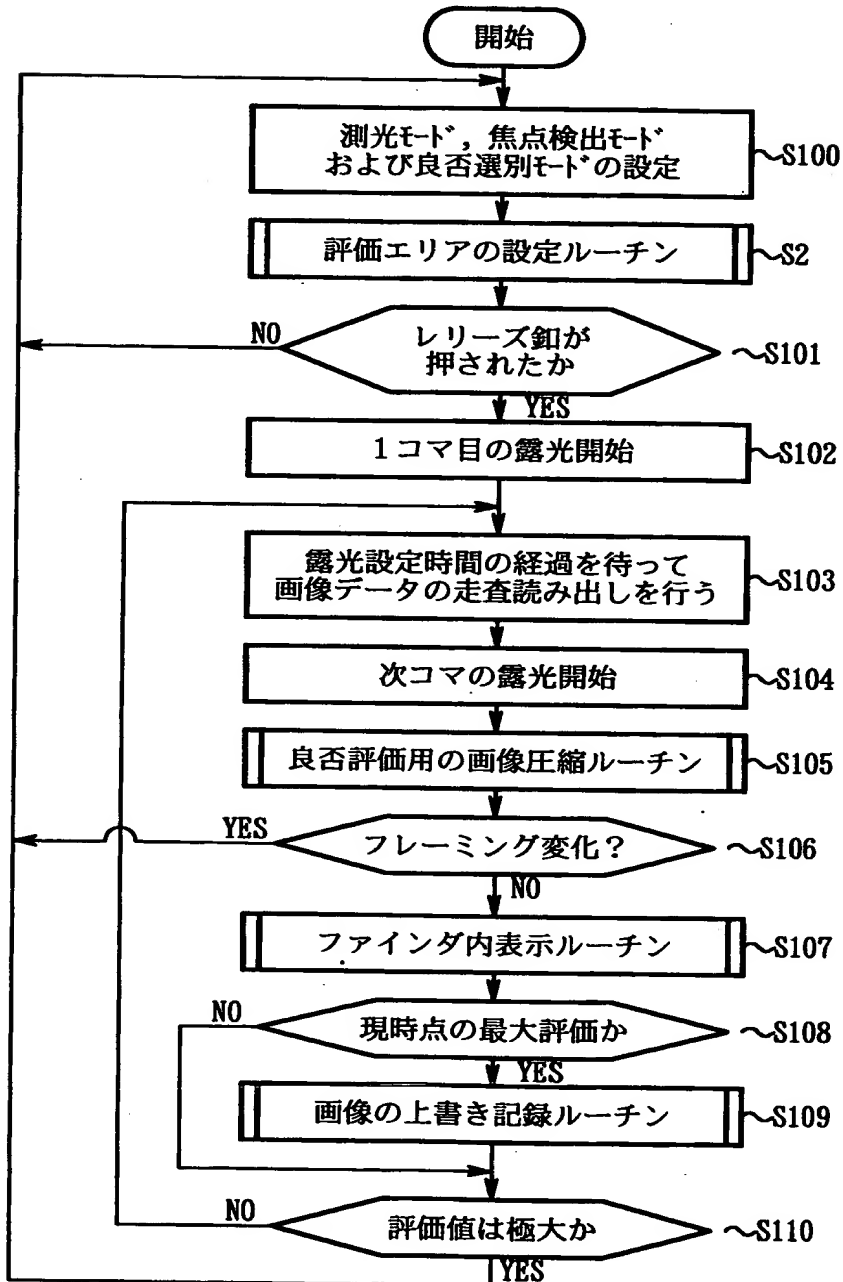


【図 9】

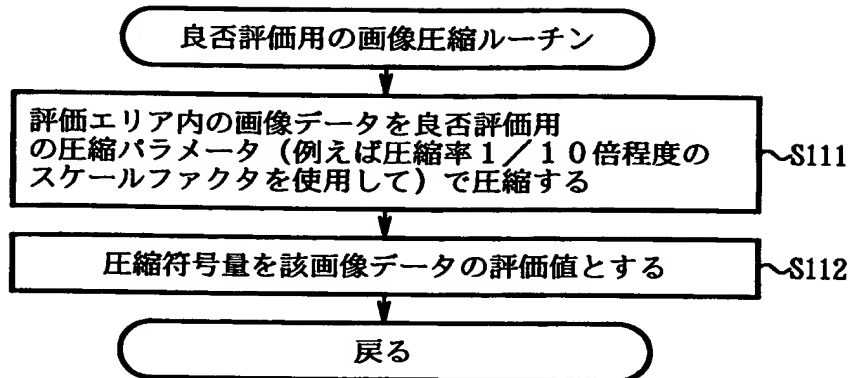


【図 10】

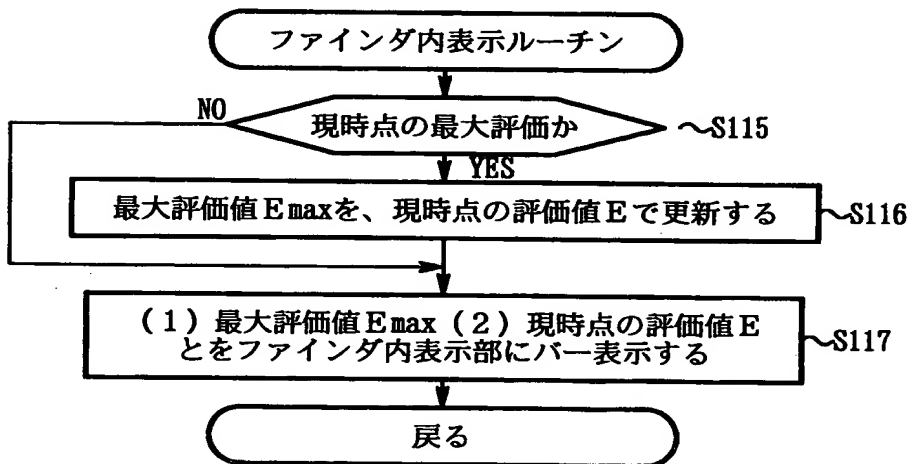
第2の実施形態における
良否選別モードのメインルーチンを示す図



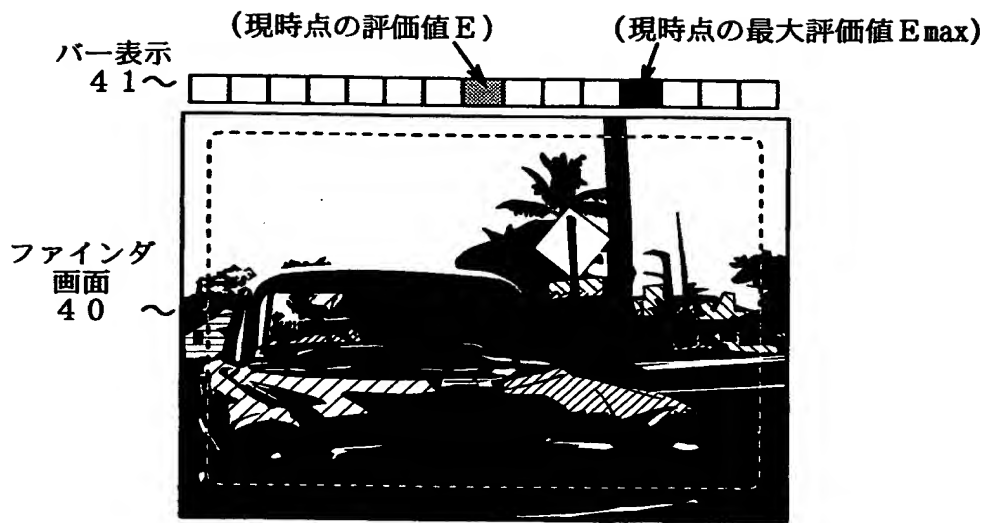
【図 1 1】



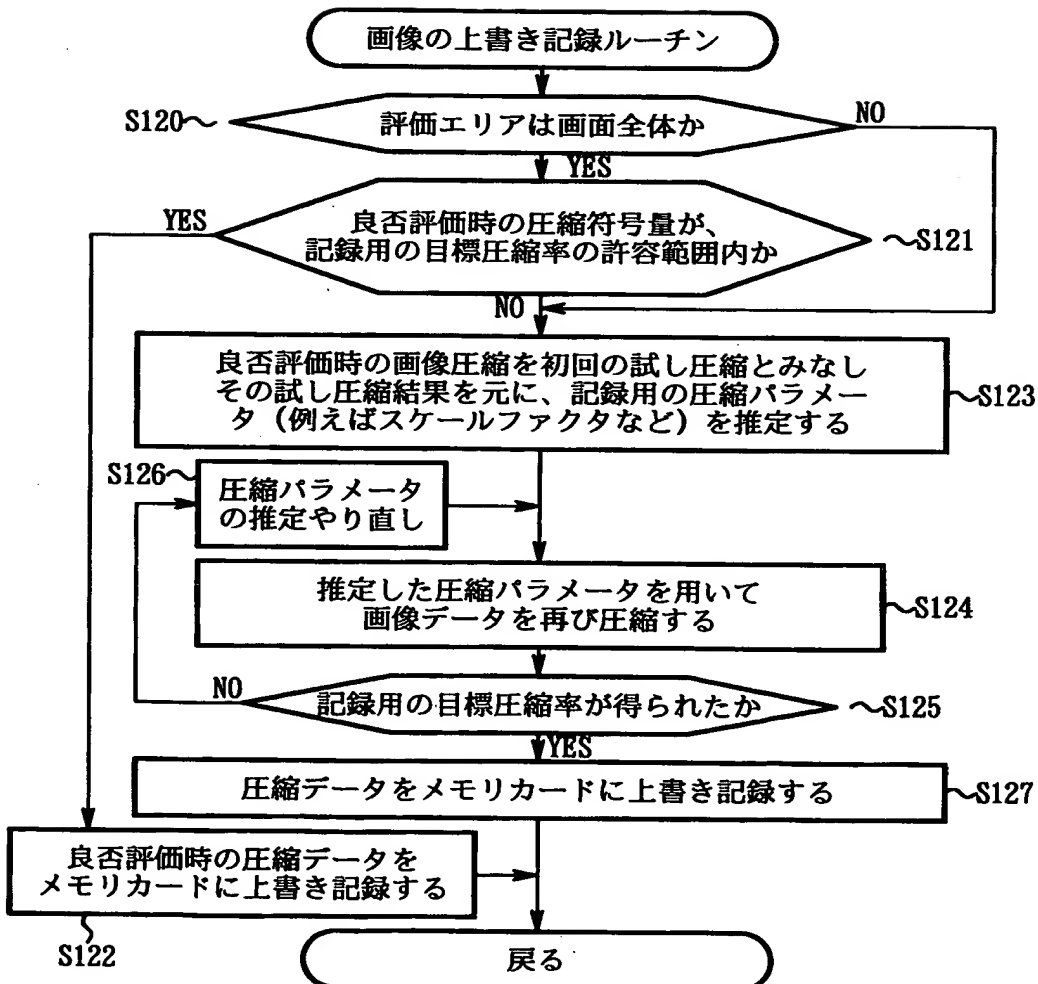
【図 1 2】



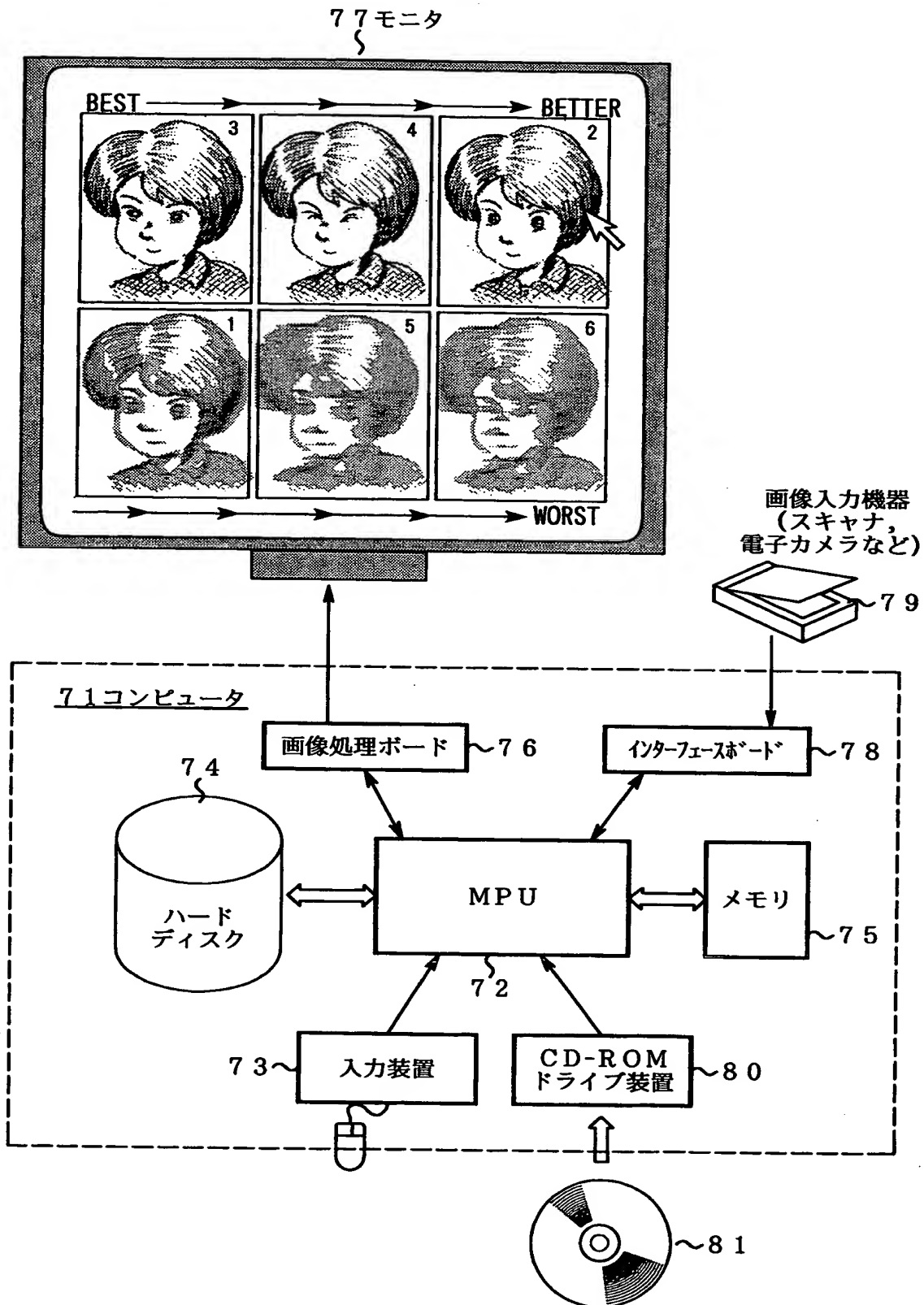
【図 13】



【図 14】

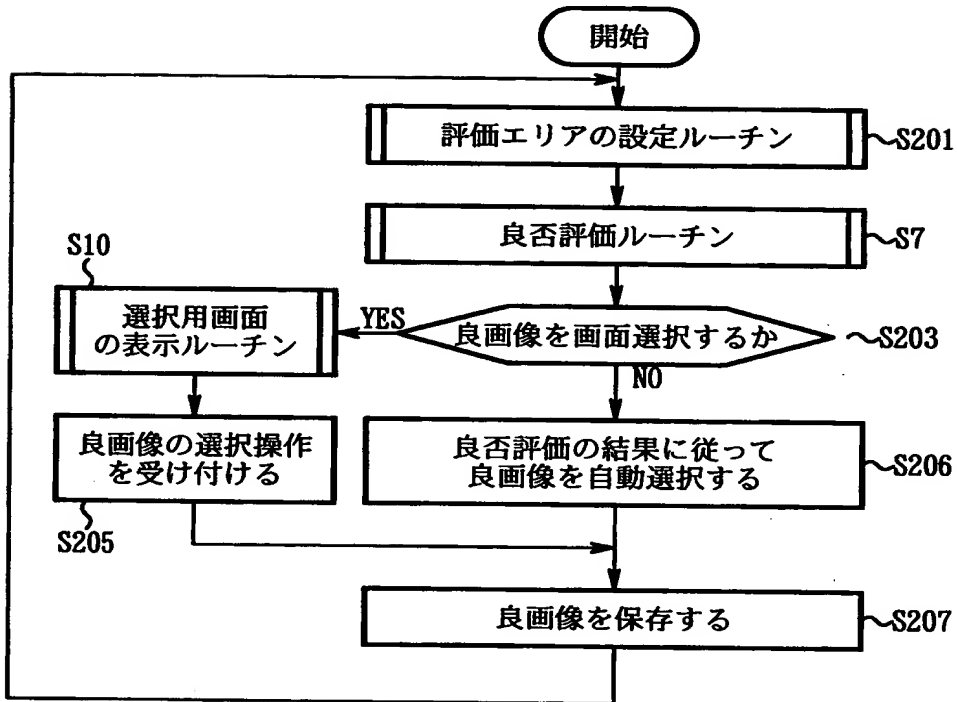


【図 15】

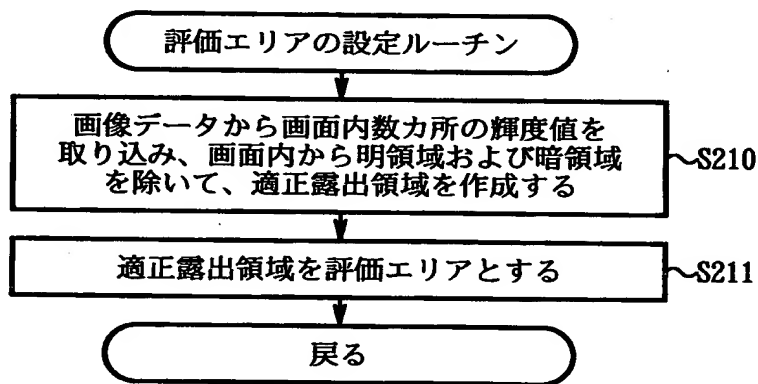


【図 1 6】

第 3 の実施形態における
画像選別プログラムのメインルーチンを示す図

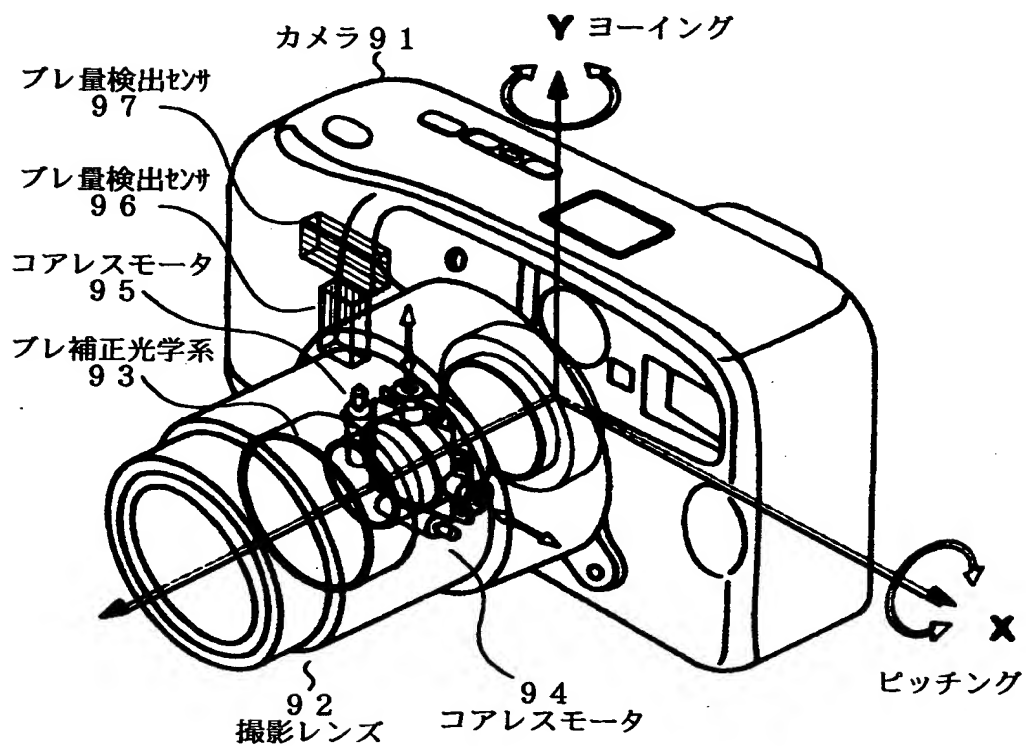


【図 1 7】



【図 18】

手ブレ補正機構付きのカメラの従来例を示す図



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 本発明は、電子カメラやプログラムにおいて、画像の評価を適切に表示することにより、ユーザーの撮影動作や判断動作などを支援することを目的とする。

【解決手段】 被写体を連続的に撮像して画像データを得る。これら画像データの撮影状態を空間周波数成分などから良否評価する。この良否評価の結果と、撮像された画像データとを併せてモニタ画面などに表示する。この表示を参考により、ユーザーは、良画像を的確に判断できる。この状態でユーザーが選別した画像データを保存する。

また、画像データの良否評価をファインダ内表示やモニタ画面に表示して、撮影中のユーザーにタイミング良くフィードバックし、撮影状態をより良いものに誘導する。

【選択図】 図 2

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000004112]

1. 変更年月日	1990年 8月29日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都千代田区丸の内3丁目2番3号
氏 名	株式会社ニコン